取り扱い説明書

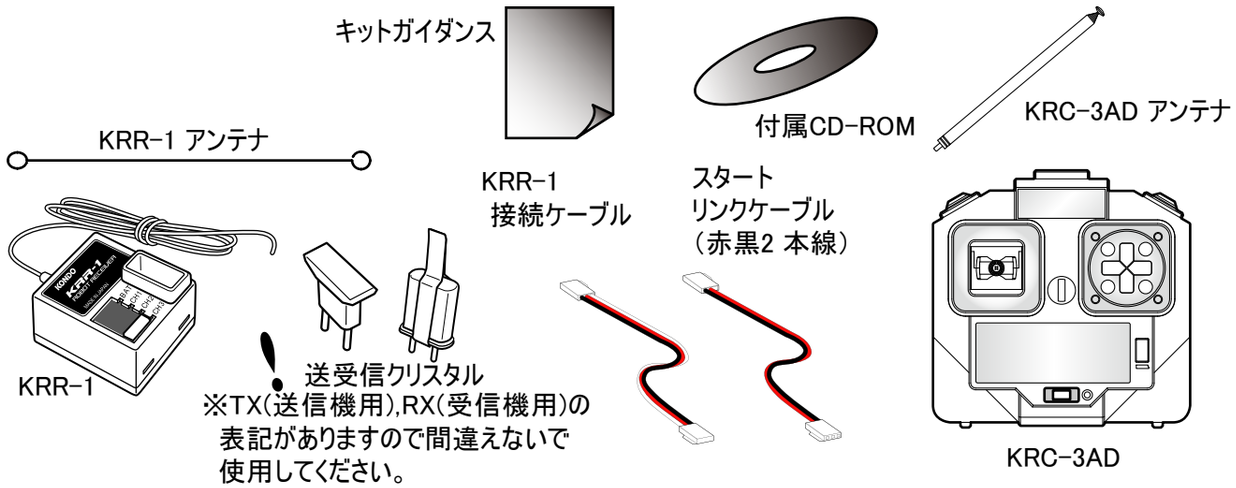
KRC-3AD 無線コントロールセット

KONDO KONDO KAGAKU CO., LTD.

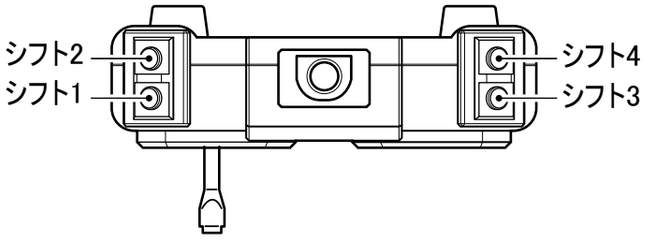
―この製品について

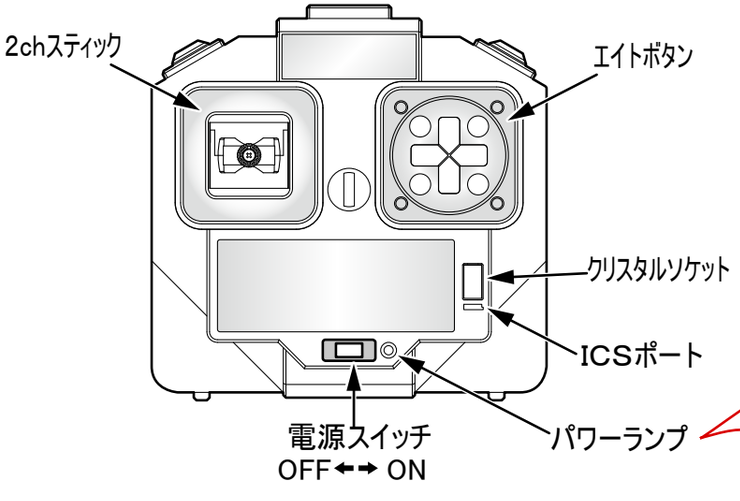
この製品は、ロボット専用コントローラーです。KRC-3AD、KRR-1 を組み合わせることにより、無線コントローラーとして使用することが出来ます。ご使用にあたってはこの説明書を良くご覧になってください。また、この説明書はあとで参照できるように大事に保管してください。

製品の内容 ― 製品に含まれているものをご確認ください ―



各部の名称





※電源電圧が約8V以下になると『パワーランプ』が約0.5秒間隔で点滅します。
点滅したら電池を交換してください。(但し、有線接続の場合は除きます。)

― スペック ―

【KRC-3AD】
送信方式：FM-PCM
周波数：クリスタル交換式（ADバンド）
操作方式：スティック（2ch）＋ボタン12ヶ
寸法：158×150×43（mm）※アンテナと突起部除く。
重量：269g（電池とクリスタルを除く）
電源：単4乾電池8本（別売）
消費電流：約30mA以下
対応受信機：KRR-1
対応コントロールボード：RCB-3HV、
RCB-3J、RCB-1(HV)、
モーションプロセッサ(HV)

【KRR-1】
受信方式：スーパーヘテロダイン方式
周波数：クリスタル交換式（ADバンド）
寸法：29.3×24.4×17mm（突起部除く）
重量：10g（クリスタル含まず）
消費電流：約10mA

安全にご使用いただくために

⚠注意！ この表示は、取り扱いを誤った場合、[傷害を負う可能性又は物損事故のみが発生することが想定される]内容です。

⚠警告！ この表示は、取り扱いを誤った場合、[死亡または、重傷を負う可能性が想定され、高い頻度で物損事故が発生する]内容です。

使用時の注意

⚠警告！ **禁止事項** やってはいけないことです。

- 受信機のアンテナ線は、切ったり束ねたりしない。 ※受信感度が下がり、暴走することがあります
- 電池の極性、コネクタの接続極性は間違えない。 ※機器の破損・故障が発生します。
- 改造・分解はしない。※正常に動作しない以外に、発熱、発火などの事故の原因となります。
- 疲労、飲酒、服薬などにより集中力に支障が発生することが予想される場合は、使用しない。
  ※判断ミスにより、想定できない事故を引き起こす場合があります。

⚠注意！ **強制事項** 必ず実行することです。

- 電源スイッチを入れる場合には、送信側→受信側の順で行う。スイッチを切る場合には、受信側→送信側の順で行う。
  ※順番を逆にした場合、受信機がノイズにより誤動作を起こし危険です。

⚠警告！ **強制事項** 必ず実行することです。

- 本製品の使用は、日本国内でのロボット用に限定されています。 ※日本国外での使用や、指定以外用途への使用は危険ですから、中止してください。
- 使用するクリスタルは、必ず当社製のAD バンドクリスタルセットを（送受信用を間違えないように）使用する。
  ※指定以外のものを使用した場合、暴走が発生することがあります。
- オプションパーツは、当社純正品または、指定部品を使用してください。
  ※指定された部品以外との組み合わせにより、発生した損害については、当社では責任を負いません。
- 送信機のスイッチを入れる前に、必ず使用する周波数が周囲で使用されていないか確認する。使用されていないことが確認できるまでは、スイッチを入れてはいけません。
  ※同じ周波数を使用した場合、お互いに操縦不可となるため危険です。
- 現在の設定が、実際に動作させる機体とあっているか必ず確認する。
  ※異なる設定で動作させると暴走の原因となります。

使用後の注意

⚠警告！ **強制事項** 必ず実行することです。

- 使用後は必ずバッテリーを外す。
  ※誤ってスイッチが入ったりすると、火災などの原因となることがあります。
- 送信機、電池、機体などを乳幼児の手の届かない場所に保管する。
  ※化学物質による被害や、負傷を負う可能性があります。

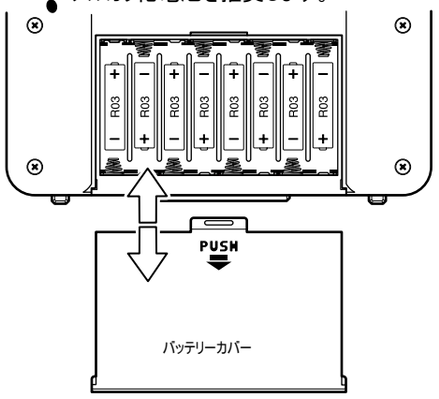
⚠注意！ **強制事項** 必ず実行することです。

- 長時間使用しない場合には、送受信側ともにバッテリー（電池）は取り外して保管する。
  ※そのまま放置すると電池の液漏れなどが発生して、機器の破損および周囲の物損が発生します。
- 送信機および各機器は保管場所に注意する。特に下記の場所には保管しない。
  1、極端に暑い、寒い、（40℃以上、－10℃以下）湿度が高い場所。
  2、直射日光があたるところ。3、振動が多いところ。4、ホコリの多いところ。
  ※このような場所に保管した場合、ケースの変形や故障の原因となります。

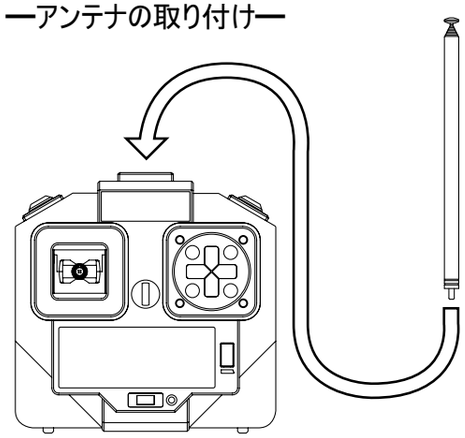
送信機の組立て

―バッテリーの取り付け―

単4乾電池8本を使用します(別売)
アルカリ乾電池を推奨します。

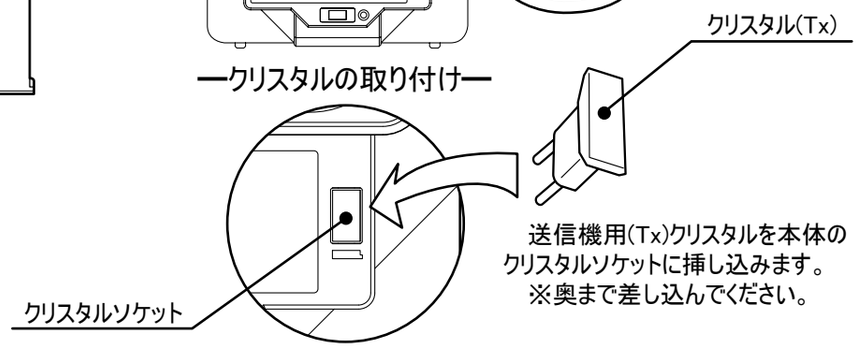


―アンテナの取り付け―



取付手順
①アンテナを本体に挿し込みます。
②時計回りに回すと締められます。

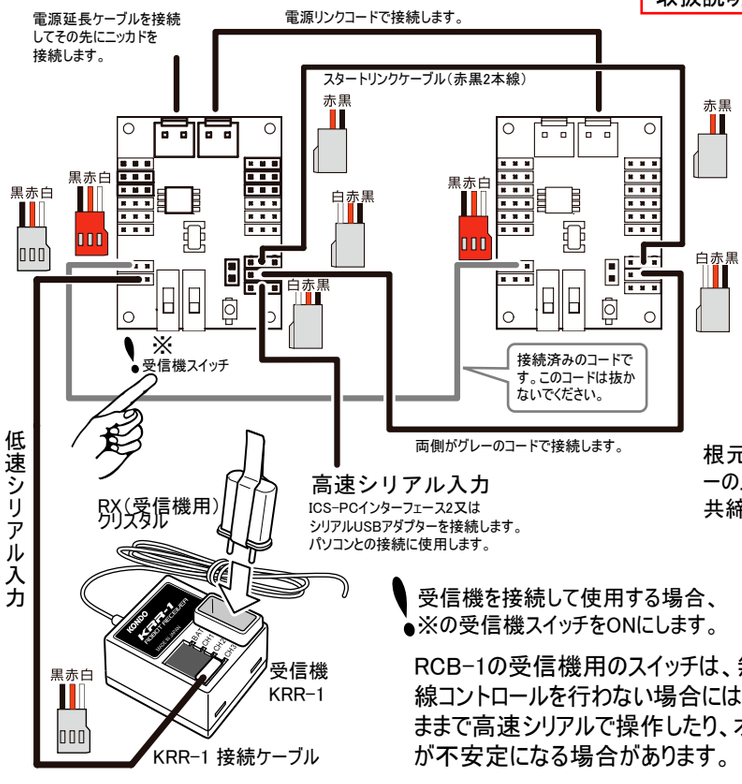
―クリスタルの取り付け―



送信機用(Tx)クリスタルを本体のクリスタルソケットに挿し込みます。
※奥まで差し込んでください。

RCB-1とKRR-1の接続

KRC-3ADの送信モードを「低速シリアルモード」に変更する必要があります。変更方法は、「KRC-3マネージャー」の取扱説明書をご参照ください。



KRR-1をRCB-1に接続する場合には、RCB -1にスタートリンクケーブルを追加結線する必要があります。受信機のアンテナは付属の受信用アンテナに巻きつけるなどの処理を行ったうえで、他の線やフレームと交差したり干渉しない様に固定してください。
アンテナは、受信する電波の入り口になります。設置状況が不適切な場合には、受信できる距離が短くなるなどの不都合が発生することがあります。

RCB-1HVの場合も同様です。

根元をPCBカバーの止めビスなどと共締めにします。

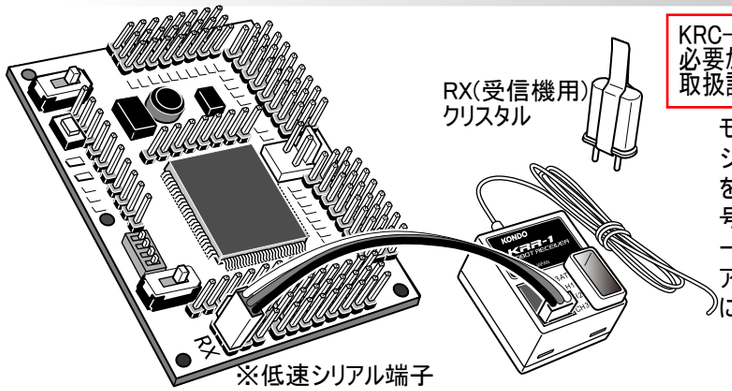
アンテナ線を巻きつけます。機体のアルミフレームなどに直接取り付けてはいけません。樹脂製のパーツなどに取り付けてください。

アンテナ線は必要に応じて曲げます。

受信機を接続して使用する場合、※の受信機スイッチをONにします。

RCB-1の受信機用のスイッチは、無線コントロールを行う場合にONにします。無線コントロールを行わない場合にはOFFにしてご使用ください。このスイッチがONのままで高速シリアルで操作したり、オートスタートによる動作をさせた場合に動作が不安定になる場合があります。

モーションプロセッサーとKRR-1の接続



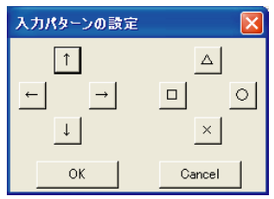
KRC-3ADの送信モードを「低速シリアルモード」に変更する必要があります。変更方法は、「KRC-3マネージャー」の取扱説明書をご参照ください。

モーションプロセッサーと組み合わせる場合には、低速シリアル端子に接続します。また、受信機用のスイッチをONにすることで、受信機に電源が供給されて、信号の受信が始まります。具体的なモーションプロセッサー側の設定については、モーションプロセッサーのマニュアルや、弊社ウエブサイトにある追加説明などをご覧になってください。

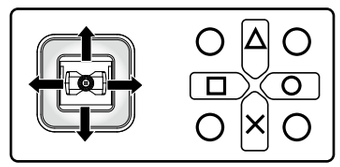
※モーションプロセッサーHVも同様です。

RCB-1の設定

入力パターンの設定ウインドウ



RCB-1 で使用するソフトウエアでの設定画面

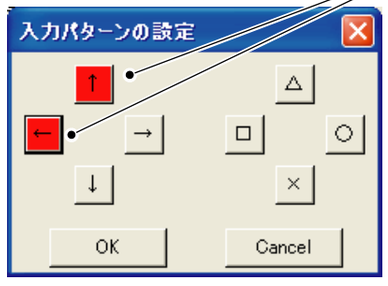


KRC-1

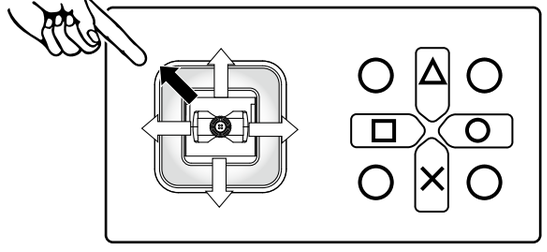
RCB-1側は、パソコン上のソフトウェアHeartToHeart の外部コントローラーの設定で入力された信号パターン(ボタンの組み合わせ)を各モーションやシナリオに割り当てることで、無線コントロールする場合の動作を設定します。
この各ボタンは、KRC-3ADのスティックとボタン(図右)の各ボタンに相当します。また、KRC-3ADの2chスティックの斜めは、隣り合うボタンの同時押しを意味します。エイトボタンにある○ボタンも同様に隣り合うボタンの同時押しを意味します。たとえば、下の例では、上矢印キーと左矢印キーの同時押しが、KRC-3ADでは、スティックの左斜め上の操作にあたります。

KRC-1では、左上の○ボタンを押した場合にあたります。

ソフトウェア



KRC-1



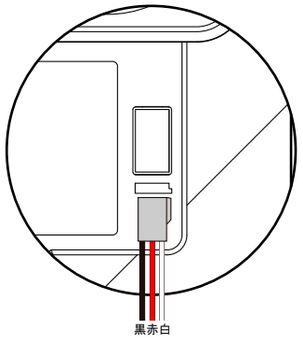
ボタンの組み合わせとしては、2chスティックとエイトボタンに、シフトキーとの同時押しを組み合わせた計80 通りの設定が可能です。なお、設定としては、キー操作無しの場合のモーション実行や、左右2つのグループにまたがるキーを同時押した設定、シフトキーのみを押した場合などの設定も可能ですが、2つのキーの同時押しの場合には、押すタイミングがずれると、押されたキー単体での割り当てがあった場合には、そちらが先に実行されてしまい、実用的ではありません。設定の際には、そういった点を考慮して割り当てを行う必要があるでしょう。

※無線コントロールの場合、一旦モーションの実行が始まると、その間は、無線の入力は無視されます。 使用するモーションが、長いと実用的でないこともありますので、そういった点にも考慮が必要です。

ＩＣＳの設定方法　「ICS USBアダプター」は付属しておりません。別途ご購入ください。

接続方法

パソコンとKRC-3ADをICS-USBアダプタで繋ぎます。



ICS-USBアダプターに接続ケーブルをつなぎ、接続ケーブルの反対側のコネクタをKRC-3ADのICSポートにつなぎます。

※ICS-USBアダプターは、パソコンのUSBポートにつなぎます。

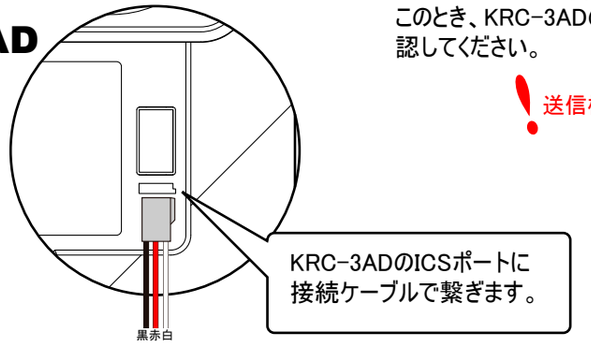
パソコン上でICS設定ソフト(KRC-3マネージャー)を起動し、COM(通信ポート)を設定します。

※パワーランプが点灯したら、接続成功になります。点滅した場合は、接続失敗です。

※KRC-3マネージャーの使用方法については、「KRC-3マネージャー」の取扱説明書をご参照ください。

有線でご使用される場合の接続

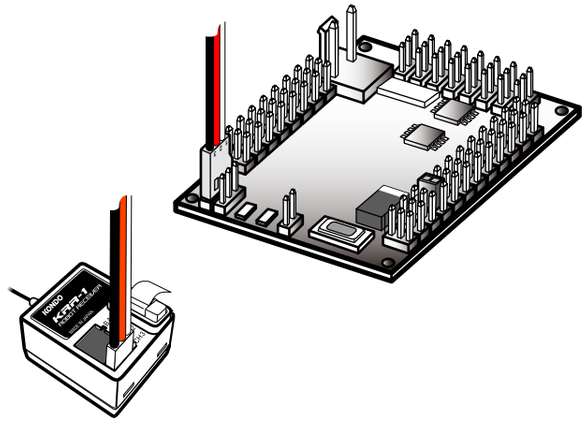
送信機
KRC-3AD



KRC-3ADのICSポートとコントロールボードの低速シリアル端子に接続ケーブルで繋ぎます。
コントロールボード側のスイッチをONにします。
このとき、KRC-3ADのLEDが点滅していることを確認してください。

送信機の電源は入れないで下さい。

ＲＣＢ-３ＨＶ(ＲＣＢ-３Ｊ)の接続



RCB-3(RCB-3J)の低速シリアル端子(RX)とKRR-1のBATにKRR-1接続ケーブルで繋ぎます。

※RCB-3リンクケーブル付属品は、使用しません。

ＲＣＢ-３ＨＶ(ＲＣＢ-３Ｊ)の設定の流れ

STEP1	**オプション設定**	HTH3でRCB-3の信号受信の設定を行います。
STEP2	**受信の確認**	RCB-3が信号を受信しているか確認します。
STEP3	**モーションシナリオを再生させる**	RCB-3に書き込まれているモーション・シナリオを再生できるようにします。
STEP4	**モーションデータにコントロール入力値を設定する**	モーションデータに無線の割り当てをして保存します。
STEP5	**モーション内分岐の判定**	無線操作によるループなど、モーションの編集を行います。
STEP6	**モーション内分岐にスティックの変化量を使用する**	STEP5の内容を高度にします。
STEP7	**ミキシング機能によるマスタースレイブ**	スティックの変化量をサーボの移動量に反映させます。
STEP8	**ミキシング機能の応用**	ミキシングで移動させたサーボの位置を保持します。

※RCB-3HV、RCB-3J・・・「RCB-3」と名称を省略して表記
※HTH3、HTHJ・・・「HTH3」と名称を省略して表記

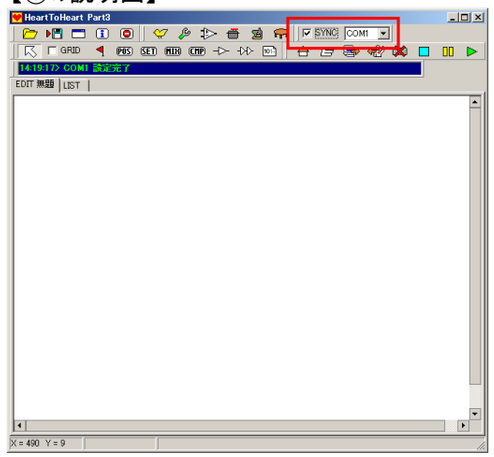
ＲＣＢ－３ＨＶ（ＲＣＢ－３Ｊ）の設定

STEP1　オプション設定

RCB-3HV、RCB-3J(以下RCB-3)でKRC-3ADからの信号を受信するための設定を行います。

①ソフトウェアHTH3、HTHJ(以下HTH)を起動します。
COMの設定を行い、SYNCにチェックをつけます。
※右図は、HTH3 Ver1.03以降のものです。HTH3 Ver1.02以前、HTHJとは若干異なります。

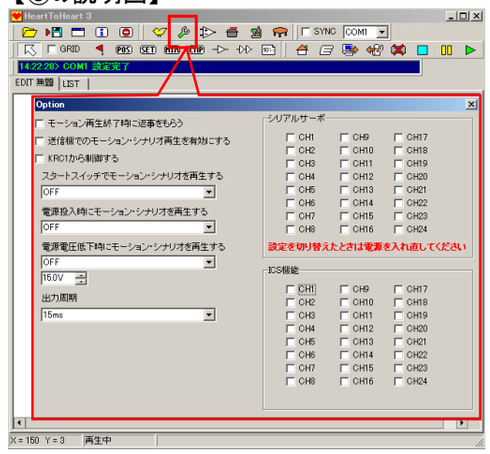
【①の説明図】



②パソコンにRCB-3を接続し、電源を入れます。

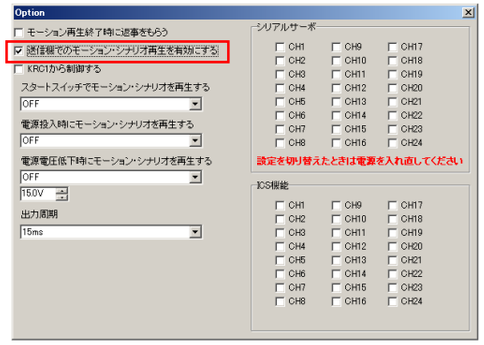
③ソフトウェアのオプションボタンをクリックし、オプションウィンドを開きます。
※パソコンにRCB-3が正しく接続され、電源が入っていないと開きません。

【③の説明図】



④「送信機でのモーション・シナリオ再生を有効にする」にチェックをつけます。

【④の説明図】



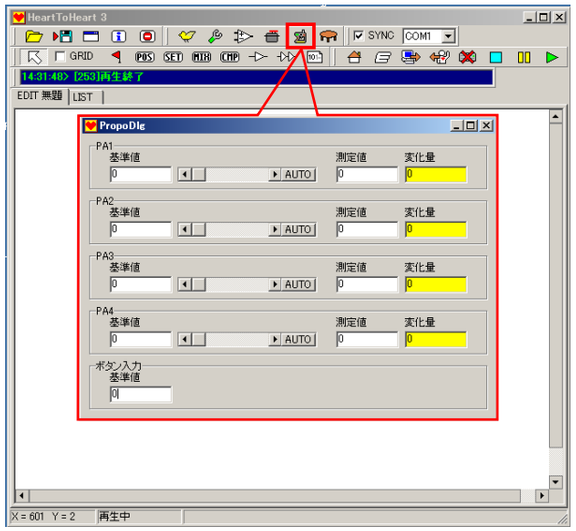
⑤オプションウィンドを閉じます。
※設定は、ウィンドを閉じることで有効になります。

STEP2　受信の確認

KRC-3からRCB-3に信号が送られているか確認します。

①RCB-3の低速シリアル(Rx)端子に受信機が正しく接続されているか確認します。
RCB-3と受信機の接続方法については、「RCB-3HV(RCB-3J)の接続」を参照してください。

【③の説明図】

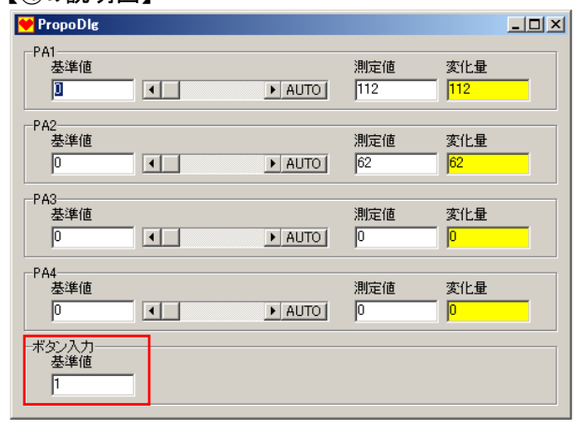


②KRC-3の電源を入れます。RCB-3と受信機が正しく接続されていれば、RCB-3の赤いLEDが点灯します。(但し、受信感度によっては点滅する場合があります。)

③ソフトウェアの送信機ボタンをクリックし、プロポダイアログを開きます。
※パソコンにRCB-3が正しく接続され、電源が入っていないと開きません。

④KRC-3のスティックやボタンを操作します。
ボタン入力の値が0から変化したら拡張低速シリアル信号の受信は成功になります。
※ボタン入力値(もしくはコントロール入力値)はスティックとボタン操作の組み合わせに割り当てられる値でRCB-3でモーション・シナリオを再生させる時やモーション内の分岐などに用います。
※KRC-3のICS設定(送信モード)が拡張低速シリアルになっているとボタン入力の値は変化しません。(ICS設定については、「ICS設定方法」をご参照ください。)

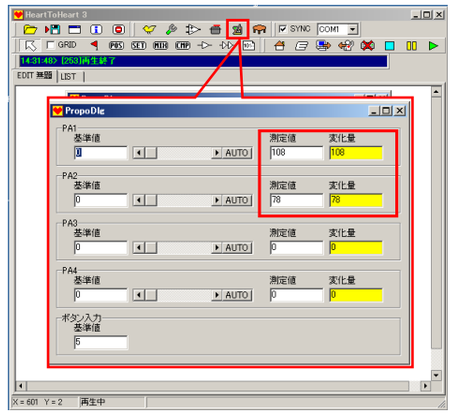
【④の説明図】



⑤スティックを操作します。
PA1とPA2の測定値と変化量が変化することを確認します。

PA1：スティックの上下
PA2：スティックの左右

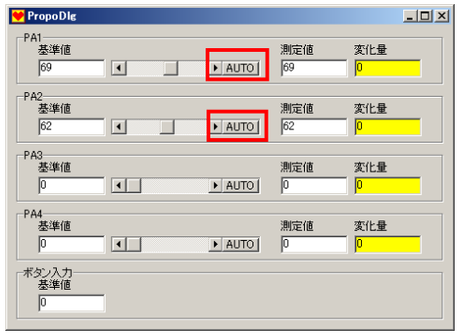
【⑤の説明図】



⑥基準値を設定します。基準値の設定は、スティックを初期位置に戻し、PA1とPA2の「AUTO」をクリックします。

⑦ウィンドを閉じます。

【⑥の説明図】



これでスティックの現在の位置と基準値として、読み込まれました。
※KRC-3ADでは、PA3とPA4は使用しません。

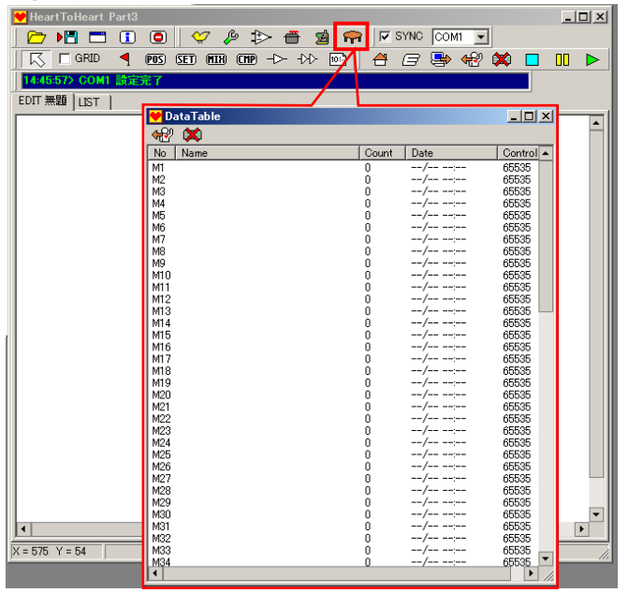
STEP3 モーション・シナリオを無線で再生させる

RCB-3に書き込まれているモーションを無線で再生できるようにします。

①あらかじめRCB-3にモーションを書き込んでおきます。
※モーションの書き込みについては、RCB-3の操作説明書をご参照ください

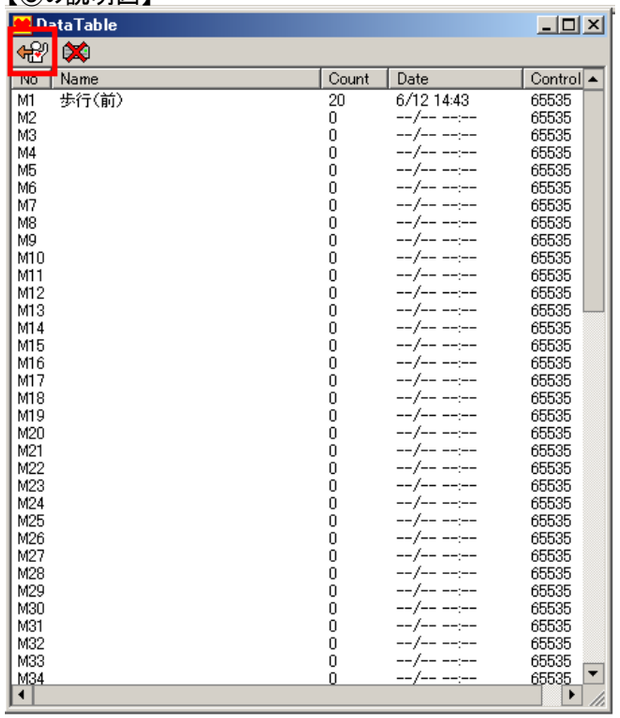
②テーブルボタンをクリックし、データテーブルを開きます。

【①の説明図】



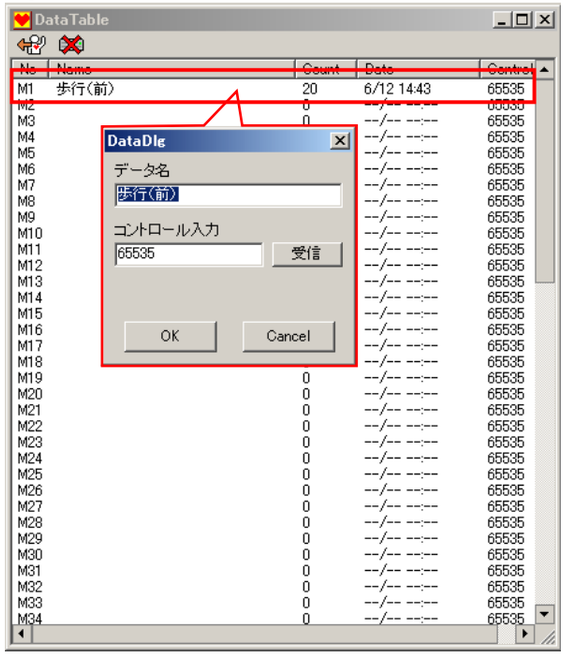
③読込みボタンをクリックし、RCB-3に書き込まれているモーションをデータテーブルに読み込みます。
※HTH3、HTHJ起動直後は、データテーブルには何も表示されていません。HTH3、HTHJを起動したらデータテーブルの読込みを行ってください。

【③の説明図】



④無線での再生を設定したいモーションをダブルクリックし、データダイアログを開きます。

【④の説明図】



⑤選択したモーションを割り当てたいKRC-3のスティックもしくはボタンを操作し、「受信」ボタンを押すと、コントロール入力の値が設定されます。（例では、前進歩行ですので、KRC-3ADのスティックを前に倒します。「受信」ボタンを押すと、コントロール入力の値が65535から1に変わります。）
※KRC-3ADのスティック、ボタンのコントロール入力値については、巻末の参考資料をご参照ください。

【⑤の説明図】

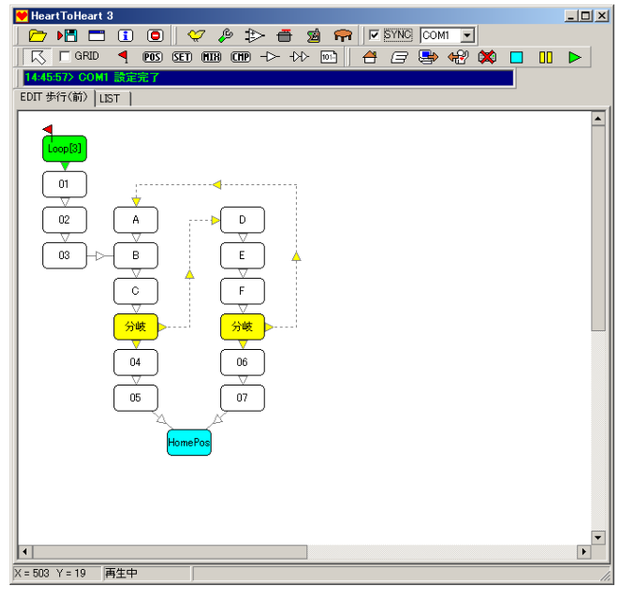
これで割り当てたモーションをKRC-3ADで、再生できるようになりました。
同じようにしてスティックの他の方向やボタンにもRCB-3に書き込まれているモーションを割り当てることがが可能です。

STEP4　モーションデータにコントロール入力値を設定する

STEP3では既存のモーションに無線の割り当てをしましたが、モーション編集時にあらかじめコントロール入力値を設定しておくことができます。

①モーションデータを開きます。

【①の説明図】



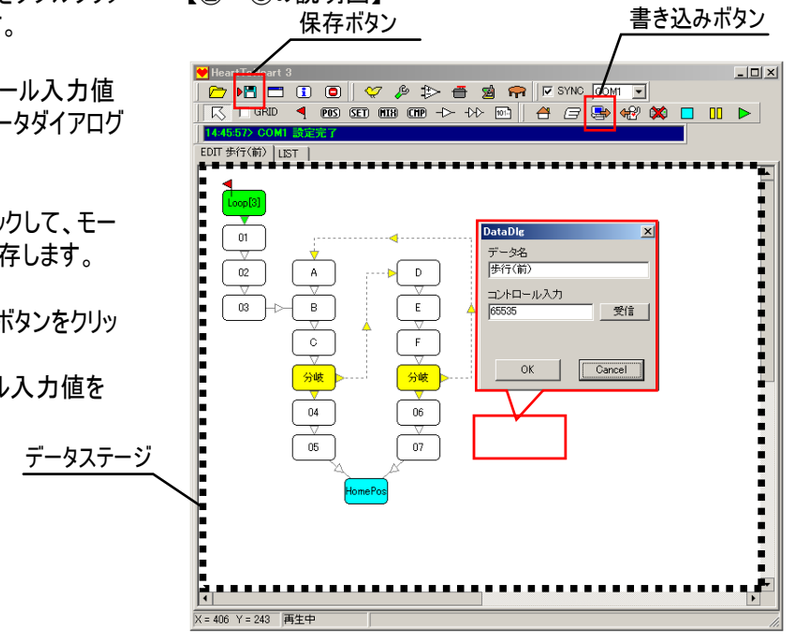
②データステージの何も無い箇所をダブルクリックし、データダイアログを開きます。

③STEP3と同様の手順でコントロール入力値を設定し、OKボタンを押してデータダイアログを閉じます。

④メニューバーの保存ボタンをクリックして、モーションとコントロール入力値を保存します。

⑤最後にメニューバーの書き込みボタンをクリックして、
RCB-3にモーションとコントロール入力値を書き込みます。

【②～⑤の説明図】

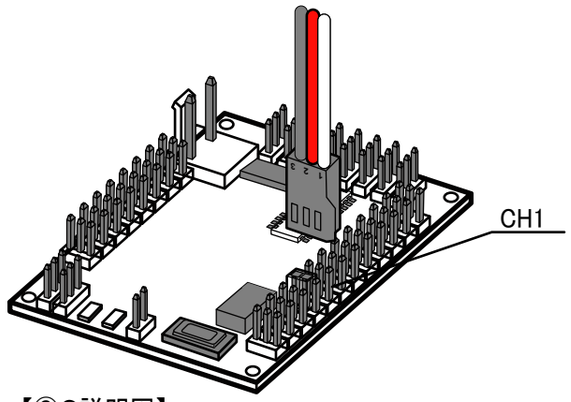


これでモーションデータにコントロール入力値が設定され、モーションデータに割り当てたモーションをKRC-3ADで、再生されるようになりました。

STEP5　モーション内分岐の判定にコントロール入力値を使用する

「ボタンを押している間、モーションを再生し続ける」モーションを組みます。

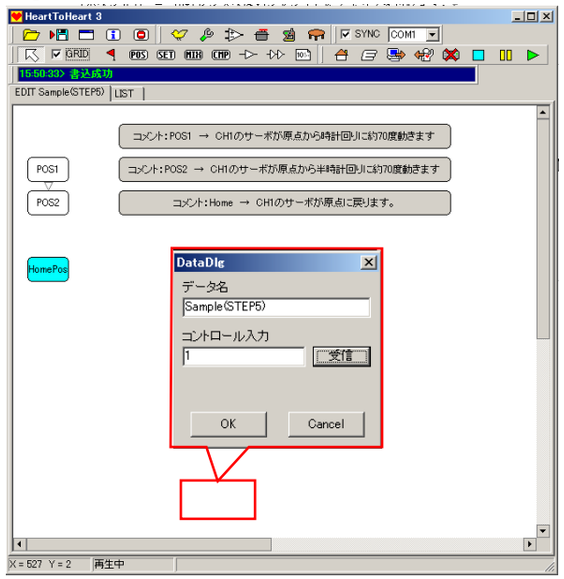
①RCB-3のCH1にサーボを接続します。



②サンプルモーション「Sample_STEP5-1」を開きます。

③STEP4と同様の手順でサンプルモーションにコントロール入力の設定をします。
※ここでは例として、スティックを前に倒したときの割り当てを行います。

【③の説明図】

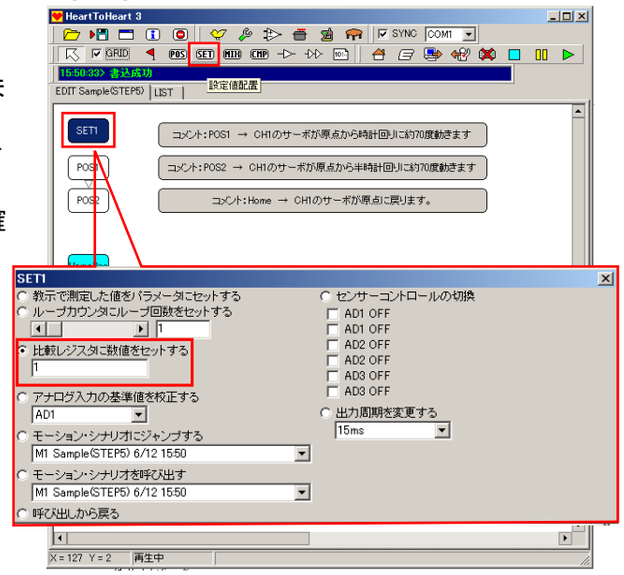


④SETボタンを押して、データシート上にSETオブジェクトを配置します。

⑤SETボタンをダブルクリックし右図のウィンドを開きます。
「比較レジスタに数値をセットする」にチェックをつけ、入力フィールドにデータダイアログで設定したコントロール入力値と同じ値を入力し、Enterキーで確定します。

⑥ウィンドを閉じます。
※設定は、ウィンドを閉じることで有効になります。

【④～⑤の説明図】

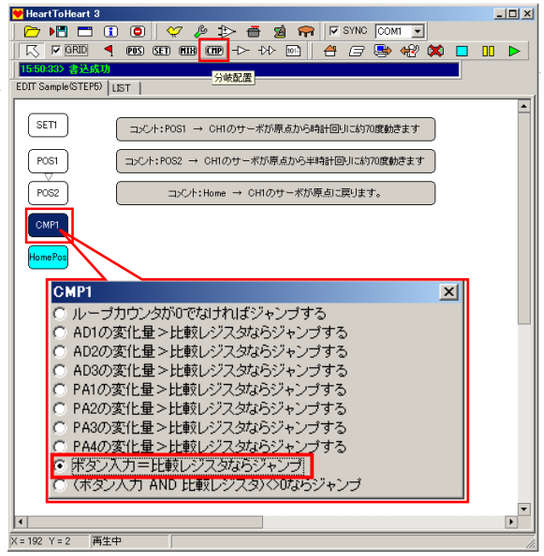


⑦CMPボタンをクリックして、データシート上にCMPオブジェクトを配置します。

⑧配置したCMP1オブジェクトをダブルクリックし、ウィンドを開きます。
「ボタン入力＝比較レジスタならジャンプ」にチェックをつけます。

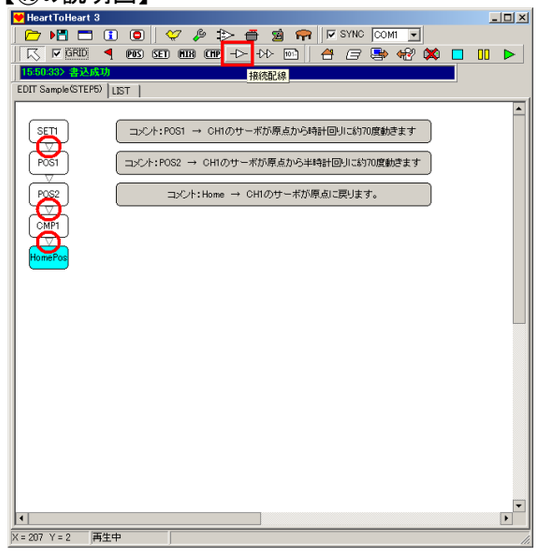
⑨ウィンドを閉じます。
※設定は、ウィンドを閉じることで有効になります。

【⑦～⑧の説明図】



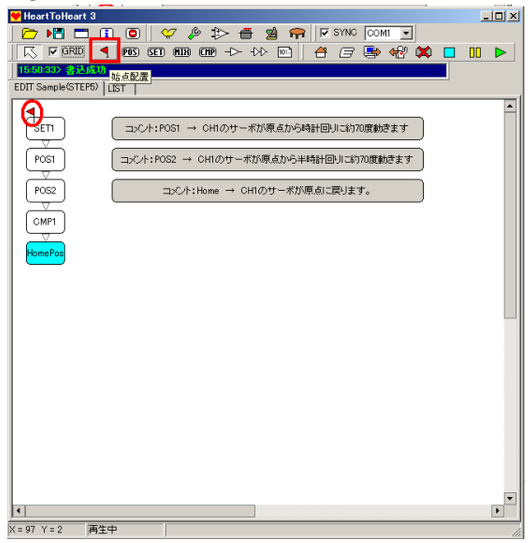
⑩接続配線ボタンをクリックし、SET1からPOS1へ、POS2からCMP1へ、CMP1からHomePOSへ配線をします。

【⑩の説明図】



⑪始点配置ボタンをクリックし、SET1にスタートフラッグを配置します。これでSET1からモーションが開始するようになります。

【⑪の説明図】

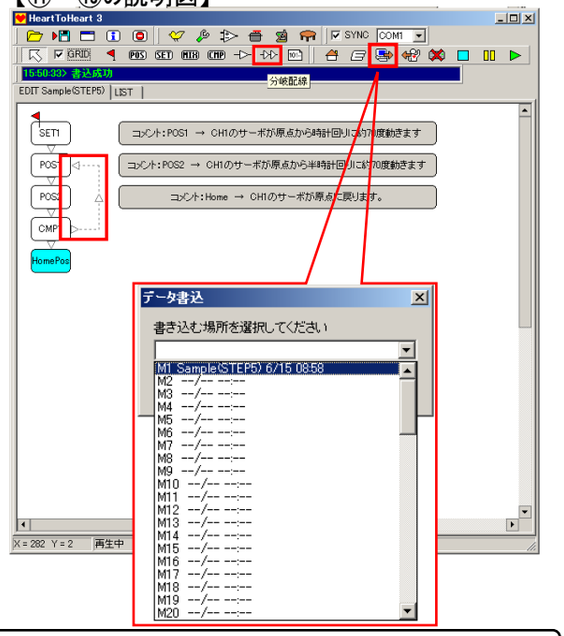


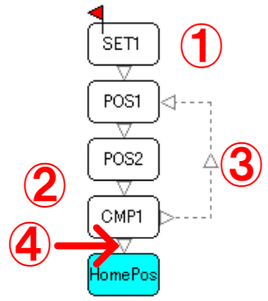
⑫分岐配線ボタンをクリックし、CMP1からPOS1へ分岐配線をします。

⑬これで「ボタンが押されている間は、ループし続ける」モーションができました。モーションは下図のように分岐します。

⑭最後に作成したモーションデータをRCB-3に書き込むため、書き込みボタンをクリックします。
※同じボタンに複数のモーションが設定されている場合は、モーション番号の小さい方が優先されますので、注意してください。

【⑪～⑬の説明図】





1 SET:分岐の条件判定に用いる数値を設定します。

2 CMP:分岐の条件判定を行います。

3 分岐配線:CMPで条件が合致し「ジャンプする」という判定がされた場合はこちらの配線に進みます。

4 接続配線:CMPで条件が合致しなかった場合はこちらの配線に進みます。

これで作成したモーションデータをRCB-3で再生することができますので、実際にKRC-3で動作確認します。

STEP6　モーション内分岐の判定にスティックの変化量(PA)を使用する

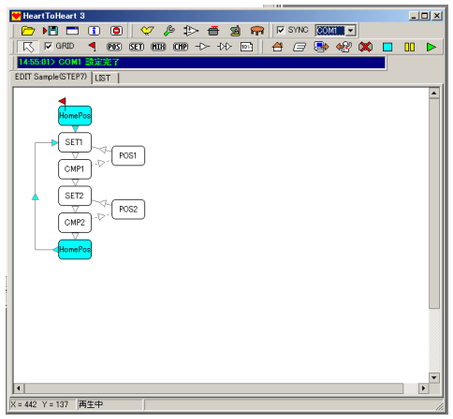
STEP5で学習した内容の上級編です。
スティックを動かした量(変化量)をモーション内の分岐判定などに使用します。

【RCB-3の設定】

①RCB-3のCH1にサーボを接続します。
(KHRシリーズの場合は、そのまま使用します)

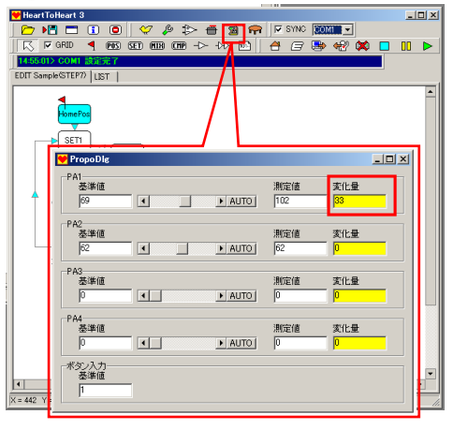
②サンプルモーション「Sample_STEP6-1」を開きます。

【②の説明図】



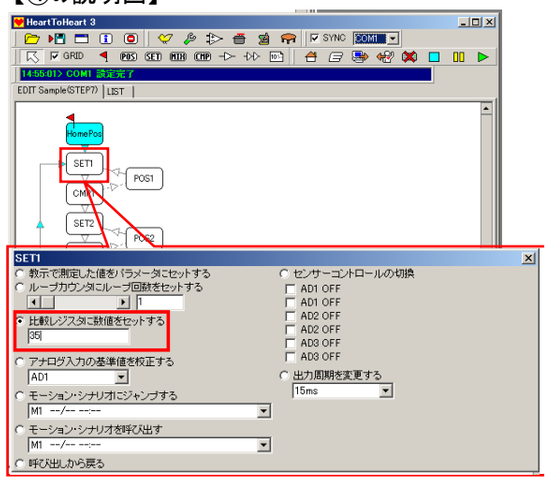
③プロポダイアログを開き、スティックを動かして見ます。
PA1とPA2の値が変化するはずです。
KRC-3ADではPA1がスティックの縦方向、PA2が横方向の変化量を表します。
スティックをどの程度動かしたらどのような値が出るのか確認して、ダイアログを閉じます。

【③の説明図】



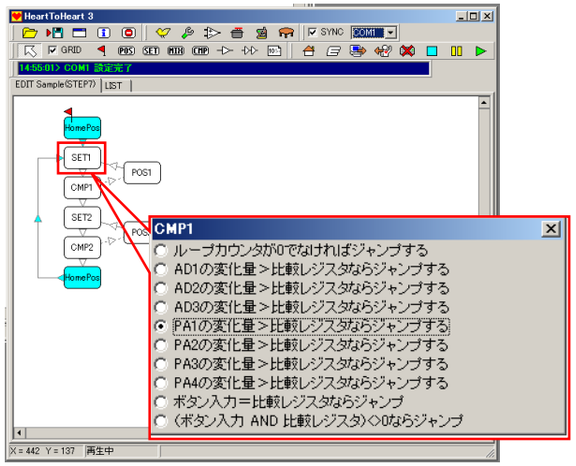
④SET1を開き、しきい値(境界値)を設定します。
手順:
(1)「比較レジスタに数値をセットする」にチェックをつけます。
(2)比較レジスタに「35」を入力します。
(3)入力後、Enterキーを押します。
(4)ウィンドを閉じます。
※比較レジスタ=「35」は、スティックを前に8割程度倒した値に相当します。

【④の説明図】



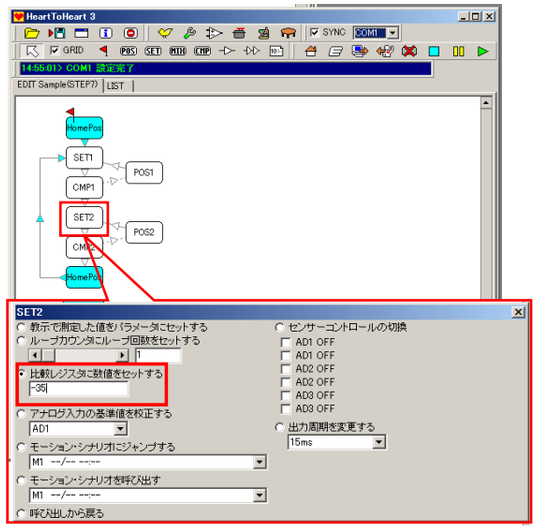
⑤CMP1を開き、分岐条件を設定します。
手順:
(1)「PA1の変化量>比較レジスタならジャンプする」を選択します。
(2)ウィンドを閉じます。

【⑤の説明図】



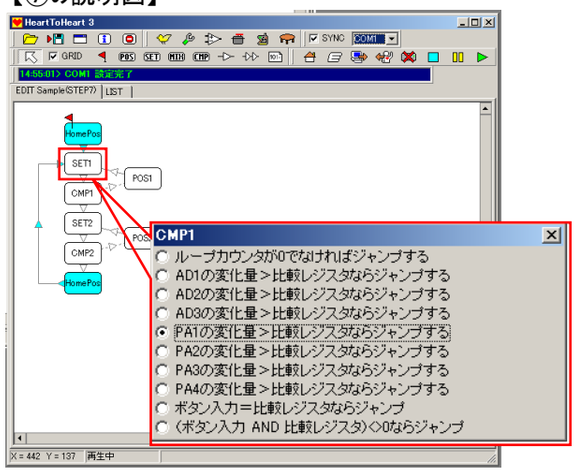
⑥SET2を開き、しきい値(境界値)を設定します。
手順:
(1)「比較レジスタに数値をセットする」にチェックをつけます。
(2)比較レジスタに「-35」を入力します。
(3)入力後、Enterキーを押します。
(4)ウィンドを閉じます。
※比較レジスタ=「-35」は、スティックを後ろに8割程度倒した値に相当します。

【⑥の説明図】



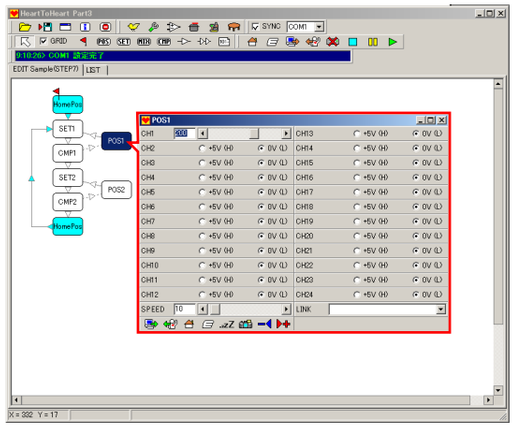
⑦CMP2を開き、分岐条件を設定します。
手順:
(1)「PA1の変化量>比較レジスタならジャンプする」を選択します。
(2)ウィンドを閉じます。

【⑦の説明図】



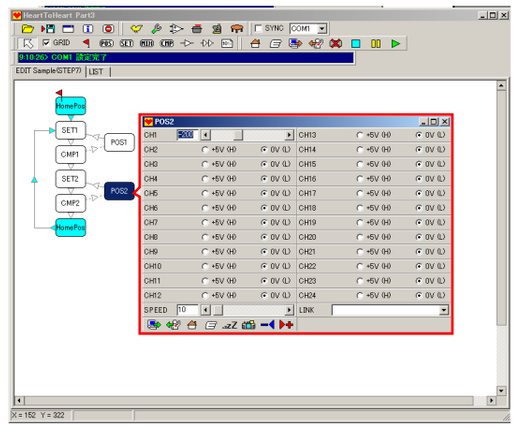
⑧POS1を開き、サーボの位置を「200」に設定します。
サーボが時計回りに約70度動けば、成功となります。※正常に動作しない場合、HTHの「SYNC」にチェックがついていることを確認してください。
POS1はCMP1の分岐条件で合致したときに実行されます。

【⑧の説明図】



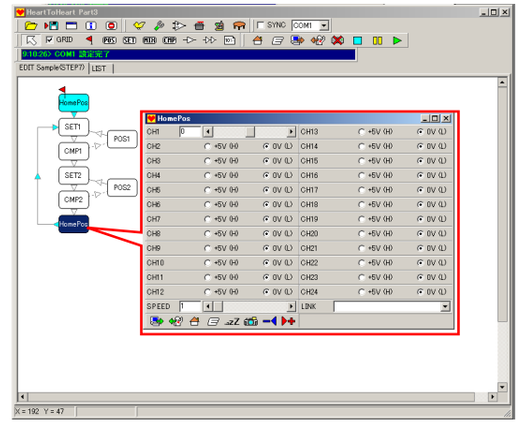
⑨POS2を開き、サーボの位置を「-200」に設定します。
サーボが逆時計回りに約70度動けば、成功となります。※正常に動作しない場合、HTHの「SYNC」にチェックがついていることを確認してください。
POS2はCMP2の分岐条件で合致したときに実行されます。

【⑨の説明図】



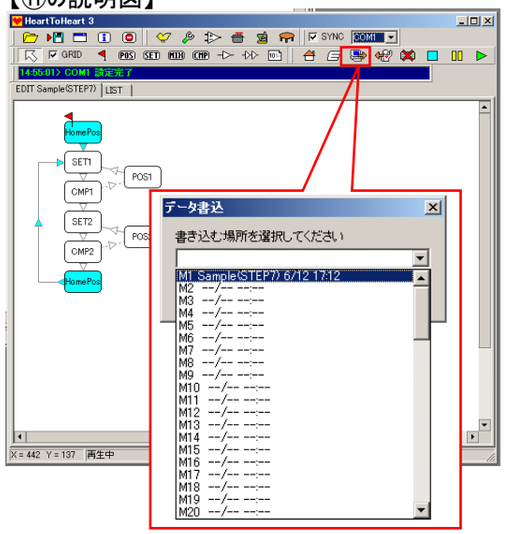
⑩HomePosを開き、サーボの位置の数値が「0」でサーボが原点に移動することを確認します。HomePosはCMP1でもCMP2でも分岐条件が合致しなかったときに実行されます。

【⑩の説明図】



⑪完了したら書き込みボタンを押して、RCB-3にモーションを書き込みます。

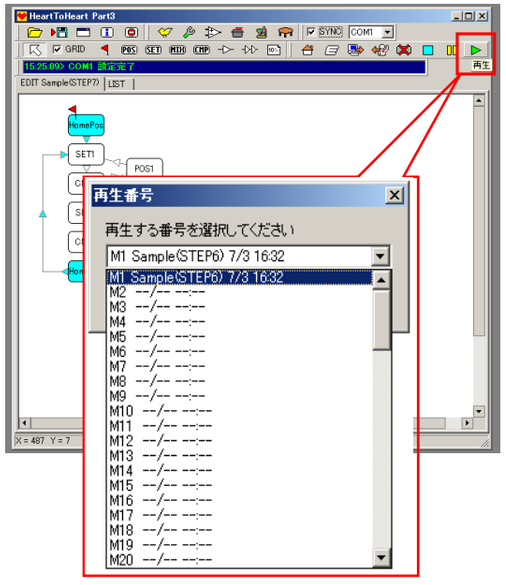
【⑪の説明図】



【操作】

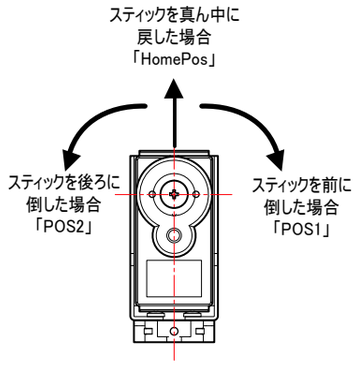
①HTHの再生ボタンをクリックし、書き込んだモーションを再生させます。

【①の説明図】



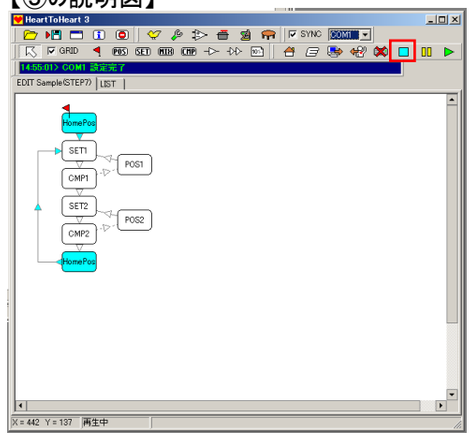
②スティックを前後に倒します。下記の通りに動作すれば成功になります。

スティックを前に倒したとき　　:「POS1」に分岐し、サーボ出力軸が時計回り
スティックを後ろに倒したとき　:「POS2」に分岐し、サーボ出力軸が反時計回り
スティックを真ん中に戻したとき:「HomePos」に分岐し、サーボが原点へ



③モーションを終了させるときは、HTHの停止ボタンをクリックします。

【③の説明図】



【モーションの解説】

※ご注意！！RCB-3の分岐の判定条件について
RCB-3ファームウェアの仕様上、分岐(CMP)の判定条件「ADもしくはPAの変化量>比較レジスタならジャンプする」は、比較レジスタに格納するしきい値の符号(+/−)によって変化します。

例えば、比較レジスタにマイナスの数値が格納されていた場合、
分岐条件「PAの変化量＞比較レジスタならジャンプする」は、「PAの変化量＜比較レジスタならジャンプする」に変化します。

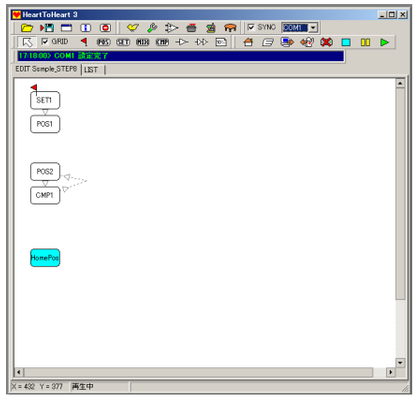
STEP7　ミキシング機能によるマスタースレイブ

RCB-3HVでは、スティックの変化量をサーボに反映させる機能が使用できます。
このSTEPではスティックとサーボの動きをリアルタイムで連動させる「マスタースレイブ」の実行手順を学習します。

※KRC-3ADのスティックによるミキシング機能は、RCB-3Jではご使用になれません。

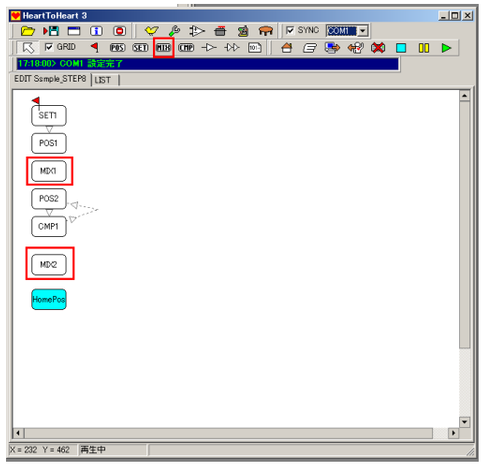
①RCB-3のCH1にサーボを接続します。
(KHRシリーズの場合は、そのまま使用します)サンプルモーション「Sample_STEP7-1」を開きます。

【①の説明図】



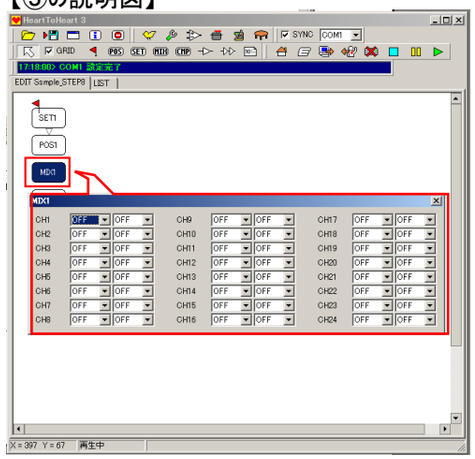
②MIXボタンをクリックし、MIX1とMIX2を配置します。
※RCB-3Ver1.02以前(以下、V1.02)の場合は、SET2とSET3を配置します。

【②の説明図】



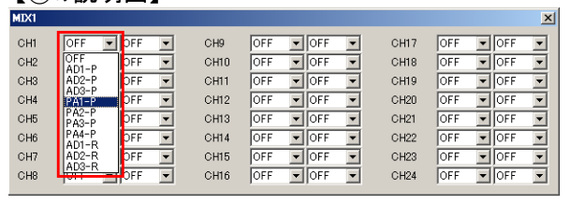
③MIX1をダブルクリックし、ウィンドを開きます。
V1.02の場合はSET2を開き、ミキシングタブをクリックします。

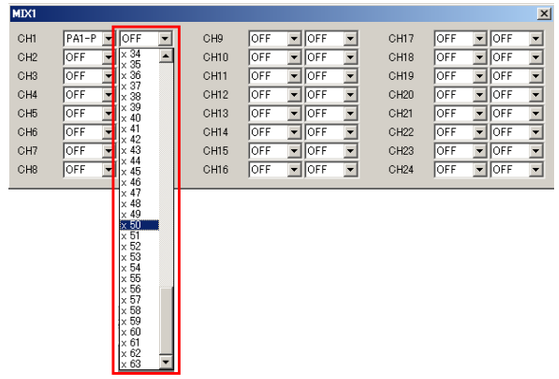
【③の説明図】



④ミキシング倍率の設定：CH1の右側のプルダウンメニューから「PA1」を選択します。左側のプルダウンメニューから「×50」を選択します。
※倍率「×50」と「×-50」でそれぞれスティックとサーボの可動限界がほぼ一致します。

【④の説明図】

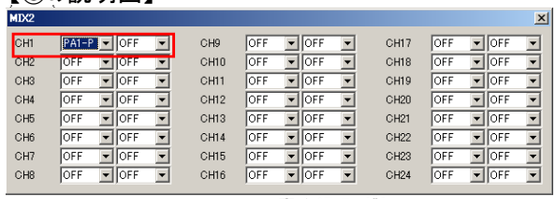




⑤設定が完了したら、ウィンドを閉じます。

⑥MIX2(SET3)のCH1の左側のプルダウンメニューから「PA1」を選択します。右側のプルダウンメニューは「OFF」のままにします。
これでPA1に対するミキシングがOFFに設定されます。

【⑥の説明図】

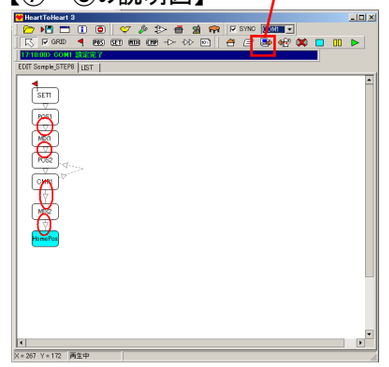


※左側のプルダウンメニューでPA1～PA4が選択されなかった場合、ミキシングのOFF設定は有効になりません。

⑦右図のように接続配線をします。

⑧書き込みボタンをクリックして、作成したモーションをRCB-3に書き込みます。

【⑦～⑧の説明図】



【モーションの実行】

①KRC-3の「△」ボタンを押すと、モーションが実行されます。

②「△」ボタンを押しながら、スティックを縦に動かしたときサーボがリアルタイムに連動して動けば設定は、成功となります。

③「△」ボタンを離すとループを抜け、ミキシングがOFFになり、モーションも終了します。

※ミキシング機能を使用したモーションを作成するする場合、モーションの終わりにミキシングをOFFにする設定をしてください。
ミキシングのOFFが設定されていないと、別のモーションを実行した場合にもミキシングが反映されます。
この場合、強制的にミキシングをOFFにするには、RCB-3の電源をOFFにしないと解除できません。

※STEP8で作成したサンプルモーションは、付属のCD内に「Sample_STEP7-2(V103)」(Ver1.03以降用)と「Sample_STEP7-2(V102)」(Ver1.02以前用)がありますので、パソコンにコピーしてご使用ください。

STEP8　ミキシング機能の応用

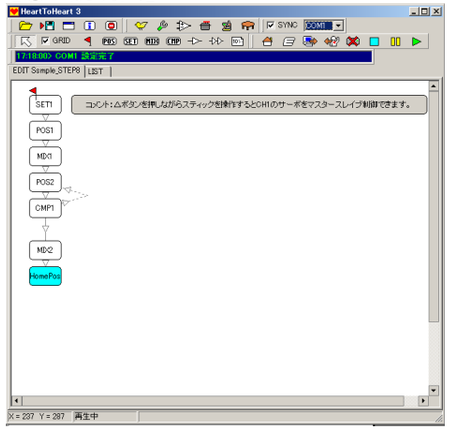
ミキシングで取得した位置を保持する方法を学習します。

【モーションの設定】

①RCB-3のCH1にサーボを接続します。
（KHRシリーズの場合は、そのまま使用します）

②STEP7で作成したモーション(Sample_STEP7-2)を開きます。

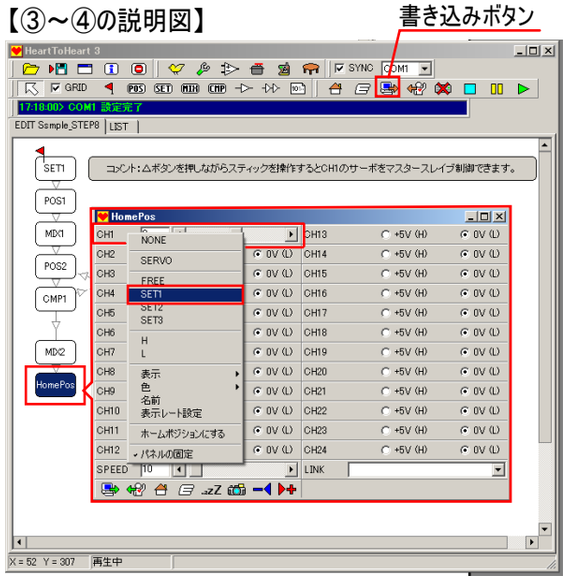
【②の説明図】



③HomePosを開き、CH1のパネルの上で右クリック、SET1（キャラクタ切り替え指令）を選択します。

④HomePosのウィンドを閉じ、書き込みボタンをクリックして、モーションをRCB-3に書き込みます。

【③～④の説明図】



【モーションの実行】

①「△」ボタンを押して、モーションを実行させます。

②「△」ボタンを押しながら、スティックを縦に操作してマスタースレイブでサーボを動かします。

③スティックを倒した状態で「△」ボタンを離すとループを抜けます。マスタースレイブで移動させた位置が保持されれば成功です。

解説（POSオブジェクトのCHパネルの内容）
「SERVO」：サーボ位置指令で、指定した数値に応じて、原点からサーボを動かします。
ミキシング：指令値に対して相対的にスティックやセンサーの変化量を反映されるものです。
通常は、「SERVO」指令時にミキシングがOFFの場合は、それまで反映されていた移動量がキャンセルされてしまいます。
「SET1」、「SET2」、「SET3」：サーボの内部設定（キャラクタ）切り替え指令であり、位置命令ではありません。
SET1～3指令時には、リアルタイムミキシングは反映されません。

※このモーションの完成品は、「Sample__STEP8-1(V103)」(Ver1.03以降用)と「Sample_STEP8-1(V102)」(Ver1.02以前用)がありますので、パソコンにコピーしてご使用ください。

巻末資料　RCB-3コントロール入力数値表

本編　STEP3-⑤でも触れておりますが、RCB-3では送信機からの操作入力をボタン入力（コントロール入力）という数値で現します。各ボタン操作に対する数値は下表のようになります。

RCB-3　コントロール入力数値表

	シフトなし	シフト１	シフト２	シフト３	シフト４
なし	0	512	1024	2048	4096
↑	1	513	1025	2049	4097
↓	2	514	1026	2050	4098
→	4	516	1028	2052	4100
↑→	5	517	1029	2053	4101
↓→	6	518	1030	2054	4102
←	8	520	1032	2056	4104
↑←	9	521	1033	2057	4105
↓←	10	522	1034	2058	4106
△	16	528	1040	2064	4112
×	32	544	1056	2080	4128
○	64	576	1088	2112	4160
△○	80	592	1104	2128	4176
×○	96	608	1120	2144	4192
□	256	768	1280	2304	4352
□△	272	784	1296	2320	4368
□×	288	800	1312	2336	4384

ご使用上のアドバイス

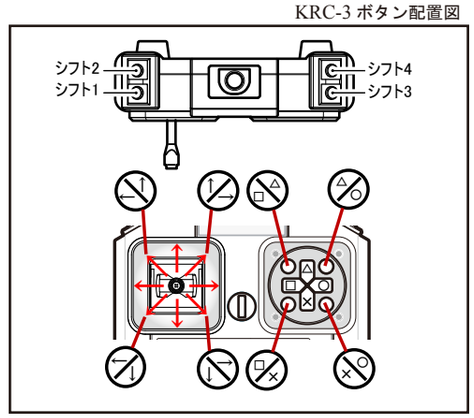
・「０（何も押していない状態）」は基本的にRCB-3 での割付をしないようにして下さい。

・ボタン同時押し時は、押したボタンの数値が加算されます。

例）
↑　＋　→　＝　↑→
(1)　(4)　(5)

上記表以外でボタンを同時に押してご使用される場合参考にして下さい。

KRC-3 ボタン配置図



修理・お問い合わせ

KONDO

〒116-0014 東京都荒川区東日暮里4-17-7　近藤科学株式会社
TEL　03-3807-7751 (代)　03-3807-7648（サービス部直通）
土日祝祭日除く。9:00 ～ 12:00 および　13:00 ～ 17:00
http://www.kondo-robot.com